

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
Image Problem Mailbox.

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

19



Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets

11 Veröffentlichungsnummer:

**0 394 959**  
**A2**

12

## EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

21 Anmeldenummer: 90107763.6

51 Int. Cl.<sup>5</sup>: G06F 15/70

22 Anmeldetag: 24.04.90

30 Priorität: 25.04.89 DE 3913620

43 Veröffentlichungstag der Anmeldung:  
31.10.90 Patentblatt 90/44

84 Benannte Vertragsstaaten:  
BE CH DE FR GB IT LI NL SE

71 Anmelder: **FRAUNHOFER-GESELLSCHAFT  
ZUR FÖRDERUNG DER ANGEWANDTEN  
FORSCHUNG E.V.**  
Leonrodstrasse 54  
D-8000 München 19(DE)

72 Erfinder: **Korn, Axel, Dr.**  
Am Pfinztor 8  
D-7500 Karlsruhe 41(DE)

54 Verfahren zur Bildauswertung.

57 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Bildauswertung von Bildern einer Videokamera oder eines Fernsehbildes mittels einer Auswerteeinrichtung durch Analyse der Richtungen von Grauwertgradienten, wobei gespeicherte Bildmuster, z.B. Textilmuster oder Fahrzeuge, in dem auszuwertenden Bild ermittelt werden, wobei die Grauwertgradienten des Bildes normiert werden, das Histogramm der Gradientenrichtungen gebildet wird, indem die Häufigkeit der Gradientenwinkelwerte in Prozent gegen den Winkelwert, z.B. in einer Tabelle, festgelegt werden, die Kreuzkorrelation mit dem Histogramm des gespeicherten Bildmusters durchgeführt wird, der Winkelwert des Bildmusters um 1 oder einen beliebigen anderen Wert erhöht (modulo 360) und dieses neue Histogramm mit dem Bild kreuzkorreliert wird, diese Maßnahme 360 mal oder entsprechend weniger oft wiederholt wird und das Bild mit der höchsten Übereinstimmung der Kreuzkorrelation ermittelt wird.

EP 0 394 959 A2

## Verfahren zur Bildauswertung

Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren zur Bildauswertung nach dem Oberbegriff des Anspruch 1, wie er aus IEEE Transactions on PATTERN Analysis and machineintelligence PAMI-10 1988 p610-625 bekannt ist.

Auf dem Gebiet des "Maschinensehens" gibt es zahlreiche Verfahren zur Berechnung struktureller Merkmale wie Kanten, Ecken und Flächen aus Grauwertbildern, die z.B. über Produktionsregeln mit bekannten Testmustern verglichen werden können. Daneben gibt es statistische Verfahren, die sich insbesondere bei der Textur- und Schriftzeichenerkennung bewährt haben. Weit verbreitet ist die Korrelationsmethode für den Bildvergleich, wobei meistens eine zweidimensionale Korrelation der Grauwerte von zwei Bildern durchgeführt wird. Der Nachteil der geschilderten Methoden ist, daß entweder der Aufwand bei der Anwendung auf beliebige natürliche Bilder zu groß ist oder die oben geschilderten Invarianzeigenschaften nicht vorhanden sind.

Mittels des o.a. bekannten Verfahrens ist jedoch eine Analyse von Bildern nur beschränkt möglich, insbesondere sind einzelne zu erkennende Objekte im Bild, z.B. Texturunterscheidungen in Textilmustern, Fehler in bearbeiteten Oberflächen, fahrende Fahrzeuge in Videoaufzeichnungen, nicht zu ermitteln.

Aufgabe der Erfindung ist es, das bekannte Verfahren dahingehend zu verbessern, daß Testmuster in auszuwertenden Bildern erkannt werden, wobei die Umgebung der Testmuster zu keiner Verschlechterung der Ergebnisse führen soll.

Diese Aufgabe wird durch das Verfahren nach Anspruch 1 gelöst, vorteilhafte Ausgestaltungen sind in den Unteransprüchen gekennzeichnet.

Das erfindungsgemäße Verfahren baut auf dem o.a. Verfahren auf; dabei werden Bilddaten durch Anwendung eines speziellen Gradientenoperators auf beliebige Grauwertbilder erzeugt. Man erhält ein Bild, in welchem für jeden Bildpunkt der Betrag und die Richtung des Grauwertgradienten mit jeweils 8 bit Auflösung vorliegen. Die Gradientenrichtung ist invariant gegenüber Addition und Multiplikation der Bildfunktion mit Konstanten. Kontrastumkehr bedeutet Addition von 180 Grad zu jedem Richtungswert.

Für den Bildvergleich wird zunächst das Histogramm der Gradientenrichtungen in einem interessierenden Bildfenster gebildet, wobei auf die Gesamtzahl der verwendeten Bildpunkte in diesem Fenster normiert wird. Man erhält eine eindimensionale Funktion: Häufigkeit von Winkelwerten in Prozent vs. Winkelwert. Zur Reduktion von Rauschen wird das Histogramm durch Faltung mit einer eindimensionalen Gaußfunktion geglättet. Die Standardabweichung wird interaktiv eingelesen.

Danach wird der Vergleich mit anderen Bildfenstern durch Kreuzkorrelation der eindimensionalen Histogramme durchgeführt. Nach jeder Korrelation werden die Winkelwerte auf der Abzisse des Referenzhistogramms jeweils um  $1 = 2^\circ$  (oder einen beliebigen Wert modulo 360) erhöht und mit diesem Histogramm erneut eine Kreuzkorrelation durchgeführt und das 180 mal. Mit Hilfe dieses wichtigen Schrittes werden mögliche Drehungen des Vergleichs - gegen das Referenzmuster quantitativ erfaßt durch Bestimmung des maximalen Kreuzkorrelationskoeffizienten in Abhängigkeit vom Drehwinkel. Hierdurch wird auch Invarianz gegenüber Kontrastumkehr erreicht (s.o.). Durch Normierung auf die Gesamtzahl der berücksichtigten Bildpunkte - die Häufigkeit bestimmten Richtungen wird in Prozent angegeben - wird eine Größeninvarianz erreicht.

Bei der Suche in Bildern durch einstellbare Verschiebung von Bildfenstern, deren Histogramme mit der Referenz kreuzkorreliert werden, wird für jede Fensterposition der Kreuzkorrelationskoeffizient berechnet. Anschließend wird vorzugsweise das Bildfenster mit dem größten Zahlenwert (oberhalb einer einstellbaren Schwelle) ausgewertet oder auch benachbarte mit ähnlichen Werten.

Das geschilderte Verfahren hat folgende Vorteile gegenüber bestehenden technischen Verfahren:

1. Es werden nicht zweidimensionale, sondern eindimensionale Funktionen (Histogramme) korreliert, die sich leicht berechnen lassen und deren Wertebereich unabhängig von der Größe der verwendeten Bilder ist. Dadurch ergibt sich eine erhebliche Aufwandsreduktion, welche technische Anwendungen in Echtzeit mit Hilfe heute verfügbarer elektronischer Bausteine ermöglicht.

2. Dadurch, daß nicht (wie beim Bildvergleich üblich) Grauwerte sondern die geglätteten Häufigkeiten von Winkelwerten korreliert werden, ergeben sich Invarianzen gegenüber Drehungen, Größen- und Kontraständerungen. Dadurch erhält man ein robustes Detektionsverfahren, bei welchem auch der Einfluß der Umgebung der zu detektierenden Objekte bisher zu keiner nennenswerten Verschlechterung der Ergebnisse geführt hat.

Im folgenden wird das bekannte Verfahren zum besseren Verständnis der Erfindung anhand der Abb. 1 erläutert. Die Erfindung wird dann anhand der Abb. 2 dargestellt.

In der o.a. Literaturstelle wird ausführlich auf die Problematik der Beschreibung von Grauwertänderun-

gen mit Hilfe von Gradientenfiltern variabler Größe eingegangen. Es wurde eine Filterbank vorgeschlagen, in welcher über ein Auswahlkriterium automatisch die jeweils beste Maskengröße bestimmt werden kann. Aus Aufwandsgründen sollte man sich jedoch auf wenige Maskengrößen beschränken, welche mit Hilfe von a priori Wissen bez. der zu bearbeitenden Szene festgelegt werden können. Der Grundgedanke für das im  
 5 folgenden beschriebene Verfahren besteht darin, durch eine relativ große Filtermaske Bildrauschen und Texturen soweit zu eliminieren, daß zusammenhängende Flächen mit möglichst homogenen Gradientenrichtungen entstehen. Diese Flächen sollten wesentlich grösser sein als der verwendete Faltungskern. Örtlich sich langsam ändernde Grauwertverläufe werden aufgrund ihrer niedrigen Ortsfrequenz kaum beeinflusst und lassen sich in dem bandpaßgefilterten Bild relativ einfach durch die einheitliche Gradienteneinrich-  
 10 tung innerhalb des ansteigenden bzw. abfallenden Bereiches der Grauwertfläche detektieren. Schatten und Schattierungen führen zu einem signifikanten Maximum im Histogramm der Gradientenrichtungen. Dieses Maximum kann in Verbindung mit einem gewissen Toleranzbereich dazu benutzt werden, zusammenhängende Flächen im Bildbereich zu gewinnen und als mögliche Schatten- oder Schattierungsbereiche zu charakterisieren.

15 Zur Gradientenberechnung bei den in Abb. 1 gezeigten Beispielen wurden 11 x 13 Masken verwendet, das entspricht einer Standardabweichung von  $\sigma = 2.0$  für das Gradientenfilter (normierte Ableitung einer Gaußfunktion).

Bei dieser Maskengröße wird das Digitalisierungsrauschen stark vermindert. Die Maske dient zusätzlich zur Reduktion störender Texturen innerhalb von Schatten-/Schattierungsbereichen, wobei die Größe der  
 20 Abschwächung von den betreffenden Ortsfrequenzen abhängt.

Den weiteren Überlegungen wird die Häufigkeitsverteilung von Winkelwerten in verschiedenen Bildfeldern zugrundegelegt, deren Größe und Position einstellbar ist. Für Schatten und Schattierungen wird eine Vorzugsrichtung der Gradientenrichtung in einem Bildbereich erwartet, der deutlich größer als der Faltungskern sein sollte.

25 Für das Beispiel des PKW in Abb. 1a veranschaulichen Abb. 1b und c) die beschriebene Vorgehensweise. In b) sind die helligkeitskodierten Gradientenrichtungen (siehe Beschreibung weiter unten) dargestellt. Die Konvention für den Gradientenwinkel geht aus Abb. 1d hervor. Die Gradientenrichtung ist so festgelegt, daß der Vektor stets von dunkel nach hell zeigt, wobei der Winkel im Uhrzeigersinn zunimmt.

In Abb. 1c ist zusätzlich die Maßnahme b) des Anspruchs 1 bildlich dargestellt.

30 Die Auswertung des Histogramms für den markierten Bildausschnitt in b) ergibt, daß 95 % der Bildpunkte Winkelwerte im Bereich  $88 \pm 16$  Grad haben. Diese Winkelwerte sind in c) weiß dargestellt. Als größter zusammenhängender Bereich ergibt sich der Schatten vor dem PKW. Wie aufgrund der Beleuchtungsbedingungen zu erwarten war, ergeben sich zusätzliche Bereiche, z.B. auf der Kühleroberfläche, welche Hinweise auf das Vorhandensein langsam veränderlicher Grauwertänderungen liefern.

35 Im Unterschied zu der bekannten Vorgehensweise werden erfindungsgemäß nicht signifikante Maxima des Winkelhistogramms ausgewertet, sondern das vollständige Histogramm der Gradientenrichtungen eines vorgegebenen Grauwertmusters als Modell oder Referenzmuster verwendet. Die größte Ähnlichkeit mit einem solchen Referenzmuster wird durch eine Kreuzkorrelation mit den Winkelhistogrammen anderer Grauwertmuster (Vergleichsmuster in einem Suchbild) ermittelt. Zunächst wird das Histogramm der Gra-  
 40 dientenrichtungen in einem interessierenden Bildbereich berechnet. Man erhält eine eindimensionale Funktion: Häufigkeit von Winkelwerten vs. Winkel (Grad). Zur Rauschverminderung wird das Histogramm durch Faltung mit einer eindimensionalen Gaußfunktion, deren Breite einstellbar ist, geglättet. In Abb. 2b ist ein solches geglättetes Histogramm für die Gradientenrichtungen ( $\sigma = 1.0$ ) des Kastenwagens in a) dargestellt. Die Glättung erfolgte mit einer  $1 \times 9$  Maske ( $\sigma = 2.0$ ). Die vier Maxima des Histogramms bei 92,  
 45 180, 270 und 360 Grad repräsentieren die vertikal und horizontal orientierten Vorzugsrichtungen des Fahrzeugs.

Drehungen des Vergleichs gegenüber dem Referenzmuster lassen sich sehr einfach dadurch berücksichtigen, daß nach jeder Korrelation die Winkelwerte auf der Abzisse eines der beiden zu korrelierenden Histogramme jeweils um 1 oder einen beliebigen anderen Wert modulo 360 Grad erhöht werden und mit  
 50 diesem Histogramm erneut eine Kreuzkorrelation durchgeführt wird. Mit Hilfe dieses Schrittes werden mögliche Drehungen der o.g. Muster quantitativ erfaßt durch Bestimmung des maximalen Wertes des Kreuzkorrelationskoeffizienten in Abhängigkeit von der oben durchgeführten Translation, welche dem Drehwinkel entspricht.

Zur Verdeutlichung der beschriebenen Vorgehensweise soll das folgende Beispiel dienen. Abb. 2a ist  
 55 ein Ausschnitt aus dem 1. Bild einer Bildserie, in welcher sich der Kastenwagen weg von der Kamera bewegt. Das geglättete Histogramm der Gradientenrichtungen von a) ist in Abb. 2b dargestellt. Dieses Histogramm wurde als Referenzmuster verwendet, um das Fahrzeug im 300. Bild dieser Bildfolge automatisch zu lokalisieren. Trotz einer Größenänderung von 3:1 des Fahrzeugs und einer (künstlich) durchgeführ-

ten Drehung von 45 Grad, befindet sich der Kastenwagen weitgehend innerhalb des Fensters mit dem größten Kreuzkorrelationskoeffizienten  $r = 0.869$ . Die Mitte dieses 90 Spalten und 150 Zeilen großen Vergleichsmusters ist in Abb. 2c durch ein weißes Rechteck markiert. Zusätzlich erhält man das Ergebnis, daß der höchste Kreuzkorrelationskoeffizient mit dem um 46 Grad verschobenen Referenzhistogramm erzielt wurde. Die übrigen Rechtecke markieren die Mitten weiterer Vergleichsmuster in diesem 343 Spalten x 256 Zeilen großen Suchbild, in welchem mit einer Schrittweite von 70 Spalten und 80 Zeilen ein 90 x 150 Bildfenster zur Erzeugung von 8 (sich überlappenden) Vergleichsmustern automatisch verschoben wurde. Der Kreuzkorrelationskoeffizient  $r$  wird nach folgender bekannten Vorschrift ermittelt, wobei sich die x-Werte auf die Daten des Referenzmusters und die y-Werte auf die Daten des Vergleichsmusters beziehen:

$$r = \frac{\sum_i (x(i) - \bar{x}) \cdot (y(i) - \bar{y})}{\sqrt{\sum_i (x(i) - \bar{x})^2 \sum_i (y(i) - \bar{y})^2}} \quad ; \bar{x}, \bar{y}: \text{Mittelwerte}$$

#### Ansprüche

1. Verfahren zur Bildauswertung von Bildern einer Videokamera oder eines Fernsehbildes mittels einer Auswerteeinrichtung durch Analyse der Richtungen von Grauwertgradienten, wobei gespeicherte Bildmuster, z.B. Textilmuster oder Fahrzeuge, in dem auszuwertenden Bild ermittelt werden und die Grauwertgradienten des Bildes normiert werden,

dadurch gekennzeichnet,

daß

a) das Histogramm der Gradientenrichtungen gebildet wird, indem die Häufigkeit der Gradientenwinkelwerte in Prozent gegen den Winkelwert, z.B. in einer Tabelle, festgelegt werden,

b) die Kreuzkorrelation mit dem Histogramm des gespeicherten Bildmusters durchgeführt wird,

c) der Winkelwert des Bildmusters um 1 oder einen beliebigen anderen Wert erhöht (modulo 360) und dieses neue Histogramm mit dem Bild kreuzkorreliert wird,

d) Maßnahme d 360 mal oder entsprechend weniger oft wiederholt wird,

e) das Bild mit der höchsten Übereinstimmung der Kreuzkorrelation ermittelt wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1,

dadurch gekennzeichnet,

daß das Histogramm durch Faltung mit einer Gaußfunktion geglättet wird.

3. Verfahren nach Anspruch 2,

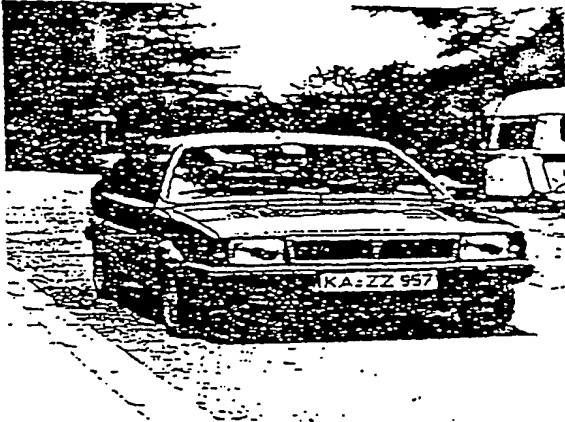
dadurch gekennzeichnet,

daß Faltungskerne von 5 x 7 oder 11 x 13 Elemente verwendet werden.

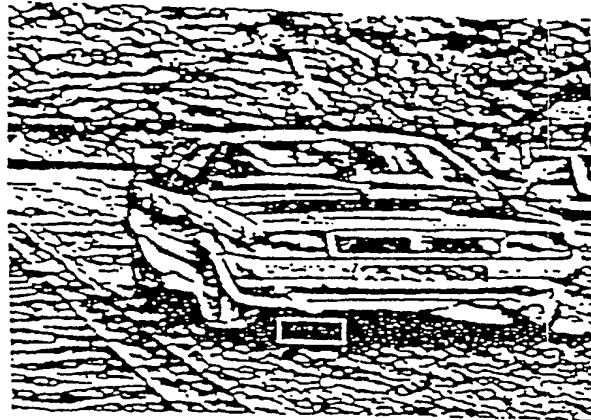
4. Verfahren nach Anspruch 1,

dadurch gekennzeichnet,

daß zusätzlich das Histogramm des Betrages des Grauwertgradienten und/oder des Grauwertes gebildet und die Kreuzkorrelation durchgeführt wird.



a) Original

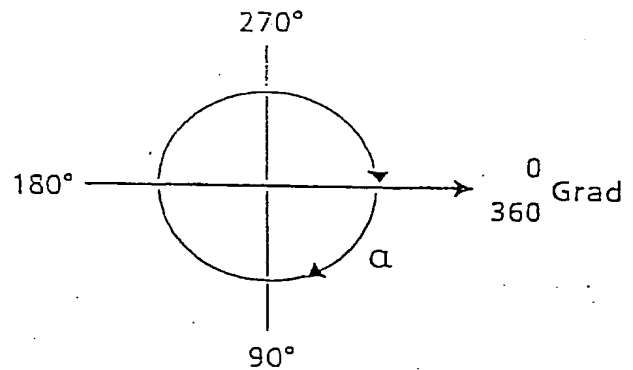


b) Gradientenrichtung ( $\sigma=2.0$ )

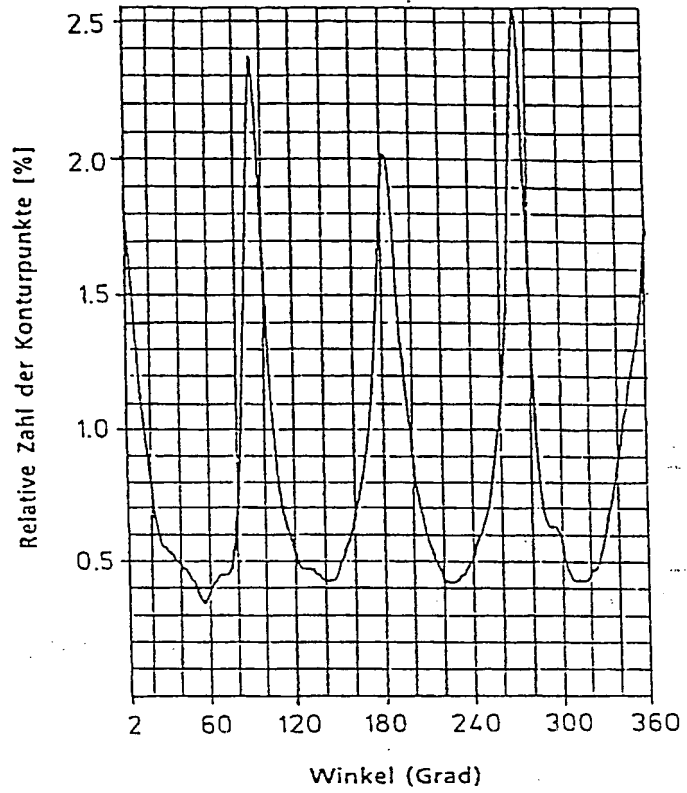
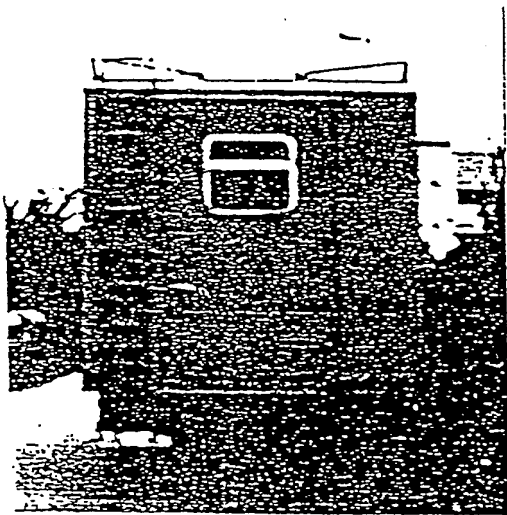


c) Weiß:  $88 \pm 16$  Grad Bereiche

## Winkelkonvention



- d) Dem 360 Grad Winkelbereich werden 180 Grauwerte zugeordnet



a) Grauwerte des Referenzbildes      b) Winkelhistogramm von a)



Abb. 2

c) Weißes Quadrat:  
max. Korrelation





Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets



Veröffentlichungsnummer: **0 394 959 A3**

12

## EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

21 Anmeldenummer: 90107763.6

51 Int. Cl.5: G06F 15/70

22 Anmeldetag: 24.04.90

30 Priorität: 25.04.89 DE 3913620

43 Veröffentlichungstag der Anmeldung:  
31.10.90 Patentblatt 90/44

84 Benannte Vertragsstaaten:  
BE CH DE FR GB IT LI NL SE

88 Veröffentlichungstag des später veröffentlichten  
Recherchenberichts: 03.02.93 Patentblatt 93/05

71 Anmelder: **FRAUNHOFER-GESELLSCHAFT  
ZUR FÖRDERUNG DER ANGEWANDTEN  
FORSCHUNG E.V.**  
Leonrodstrasse 54  
W-8000 München 19(DE)

72 Erfinder: Korn, Axel, Dr.  
Am Pfinztor 8  
W-7500 Karlsruhe 41(DE)

54 Verfahren zur Bildauswertung.

57 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Bildauswertung von Bildern einer Videokamera oder eines Fernsehbildes mittels einer Auswerteeinrichtung durch Analyse der Richtungen von Grauwertgradienten, wobei gespeicherte Bildmuster, z.B. Textilmuster oder Fahrzeuge, in dem auszuwertenden Bild ermittelt werden, wobei die Grauwertgradienten des Bildes normiert werden, das Histogramm der Gradientenrichtungen gebildet wird, indem die Häufigkeit der Gradientenwinkelwerte in Prozent gegen den Winkelwert, z.B. in einer Tabelle, festgelegt werden, die Kreuzkorrelation mit dem Histogramm des gespeicherten Bildmusters durchgeführt wird, der Winkelwert des Bildmusters um 1 oder einen beliebigen anderen Wert erhöht (modulo 360) und dieses neue Histogramm mit dem Bild kreuzkorreliert wird, diese Maßnahme 360 mal oder entsprechend weniger oft wiederholt wird und das Bild mit der höchsten Übereinstimmung der Kreuzkorrelation ermittelt wird.

EP 0 394 959 A3



Europäisches  
Patentamt

# EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung

EP 90 10 7763

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int. Cl.5)
A	WO-A-8 706 376 (VARTEC CORPORATION) * Seite 35, Zeile 3 - Zeile 17 * * Seite 40, Zeile 7 - Zeile 15 * ---	1	G06F15/70
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 10, no. 52 (P-432)28. Februar 1986 & JP-A-60 195 685 ( FUJITSU KK ) 4. Oktober 1985 * Zusammenfassung * -----	1	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int. Cl.5)
			G06F G06K
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort DEN HAAG		Abschlußdatum der Recherche 07 DEZEMBER 1992	Prüfer CHATEAU J.P.
<b>KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE</b> X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patendokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus andern Gründen angeführtes Dokument * : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument			